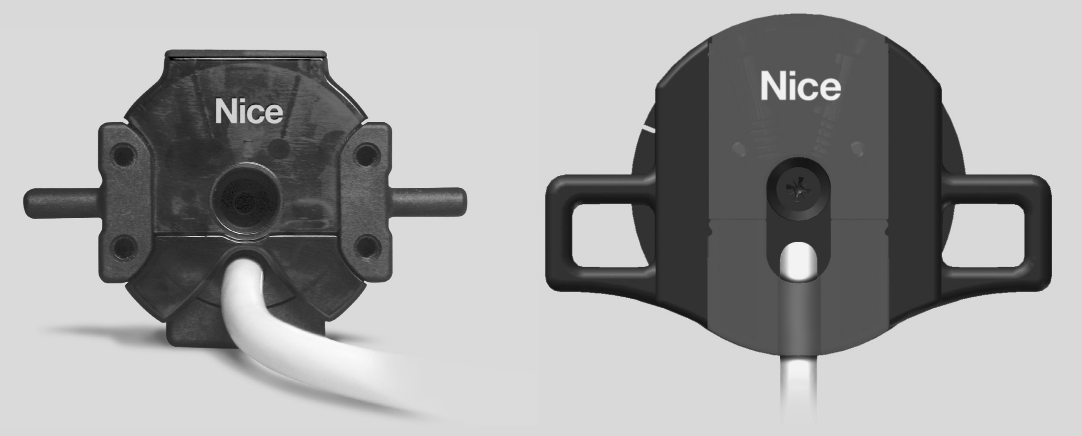
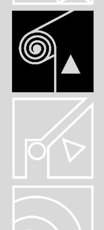




For rolling shutters
and awnings



Neomat T

Installation and use instructions and warnings

Warning: follow these personal safety instructions very carefully.
Important safety instructions; save these instructions for future use.

Istruzioni ed avvertenze per l'installazione e l'uso

Attenzione: per la sicurezza delle persone è importante rispettare queste istruzioni.
Istruzioni importanti per la sicurezza; conservare queste istruzioni.

Instructions et avertissements pour l'installation et l'utilisation

Attention: pour la sécurité des personnes, il est important de respecter ces instructions.
Instructions importantes pour la sécurité; conserver ces instructions.

Anweisungen und Hinweise für die Installation und die Bedienung

Achtung: für die Sicherheit von Personen ist es wichtig, sich an diese Anweisungen zu halten.
Für die Sicherheit wichtige Anweisungen – aufbewahren!

Instrucciones y advertencias para la instalación y el uso

Atención: es importante respetar estas instrucciones para garantizar la seguridad de las personas.
Instrucciones importantes para la seguridad; conserve estas instrucciones.

Instrukcje i ostrzeżenia związane z instalowaniem i użytkowaniem

Uwaga: mając na uwadze bezpieczeństwo pracowników należy przestrzegać niniejsze instrukcje.
Ważne instrukcje bezpieczeństwa; instrukcje należy przechowywać do przyszłej konsultacji.

Aanwijzingen en aanbevelingen voor installering en gebruik

Let op: voor de veiligheid van de personen is het van belang deze aanwijzingen op te volgen.
Belangrijke aanwijzingen voor de veiligheid; bewaar deze aanwijzingen.

COMPANY
WITH QUALITY SYSTEM
CERTIFIED BY DNV
=ISO 9001/2000=



Avertissements et précautions pour la sécurité

Cette notice technique contient d'importantes consignes de sécurité concernant l'INSTALLATION et l'UTILISATION du produit.

INSTALLATION:
⚠ **L'installation incorrecte peut entraîner de graves blessures. Pour cette raison, durant les phases du travail, nous recommandons de suivre attentivement toutes les instructions d'installation contenues dans la notice technique.**

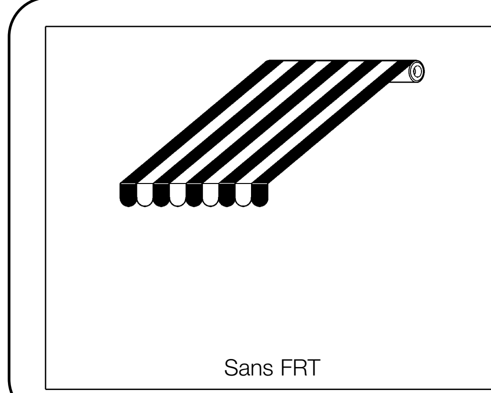
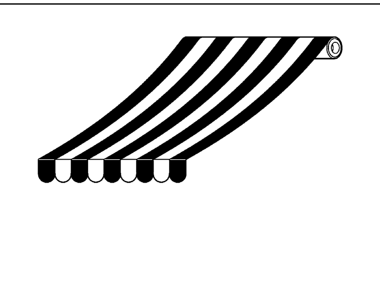
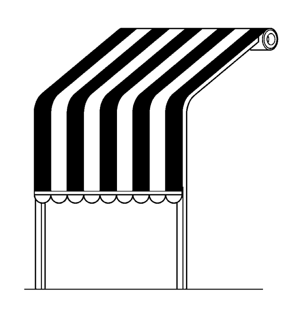
UTILISATION DU PRODUIT:
⚠ **Dans l'utilisation quotidienne du produit, se rappeler que pour la sécurité des personnes, il est important de suivre attentivement ces instructions. Conserver la notice technique pour pouvoir le consulter dans le futur.**

Les moteurs série NEOMAT-T, dans les versions NEOMAT-MT Ø 45 mm et NEOMAT-LT Ø 58 mm ont été réalisés pour automatiser le mouvement de volets roulants et de stores; toute autre utilisation est impropre et interdite. Les moteurs sont projetés pour usage résidentiel; le temps de travail continu maximum prévu est de 4 minutes Dans le choix du type de moteur en fonction de l'application, on devra considérer le couple nominal et le temps de fonctionnement indiqués sur la plaque. Le diamètre minimum du tube d'enroulement dans lequel le moteur peut être installé est de 52 mm pour NEOMAT-MT, avec des couples jusqu'à 35 Nm, 60 mm pour NEOMAT-MT avec des couples supérieurs à 35 Nm et 70 mm pour NEOMAT-LT. L'installation doit être effectuée par du personnel technique dans le plein respect des normes de sécurité. Avant l'installation, il faut éloigner tous les câbles électriques qui ne sont pas nécessaires; tous les mécanismes non nécessaires pour le fonctionnement motorisé doivent être désactivés. Les parties en mouvement du moteur doivent être protégées si ce dernier est monté à une hauteur inférieure à 2,5 m. Pour les stores, la distance à l'horizontale entre le store complètement ouvert et n'importe quel objet permanent doit être garantie d'au moins 0,4 m. Le câble d'alimentation en PVC fourni avec les moteurs série NEOMAT-T les rend adaptés à l'installation à l'intérieur; pour l'installation à l'extérieur, il faut protéger tout le câble avec un conduit isolant ou bien demander le modèle spécifique avec câble S05RN-F. Ne pas soumettre le moteur tubulaire à des écrasements, chocs, chutes ou contact avec des liquides de quelque nature que ce soit; ne pas percer ni appliquer de vis sur toute la longueur du moteur tubulaire (voir fig. 1). L'interrupteur de commande doit être visible de l'application mais éloigné des parties en mouvement et à au moins 1,5 m de hauteur. N'effectuer de modifications sur aucune des parties si elles ne sont pas prévues dans la présente notice technique. Des opérations de ce type entraîneront obligatoirement des problèmes de fonctionnement. NICE décline toute responsabilité en cas de dommages dérivant de produits modifiés. S'adresser à du personnel technique compétent pour toute maintenance et réparation. Maintenir les personnes à distance de la fermeture à enroulement quand elle est en mouvement. Ne pas l'actionner quand des travaux sont effectués, par exemple: durant le lavage des vitres; en cas de commande automatique, couper également le courant. Ne pas laisser les enfants jouer avec les commandes et maintenir les télécommandes hors de leur portée. S'ils sont présents contrôler souvent les ressorts d'équilibrage ou l'usure des câbles.

⚠ **En cas de pluie, pour éviter le phénomène des poches d'eau, il est nécessaire rentrer le store articulé si la pente est inférieure à 25 % ou à la valeur conseillée par le fabricant.**
⚠ **En cas de formation de glace, le fonctionnement pourrait endommager la fermeture à enroulement.**
⚠ **Certaines phases de la programmation peuvent utiliser les butées mécaniques de la fermeture à enroulement (bouchons et/ou ressorts anti-intrusion). Dans ce cas, il est indispensable de choisir le moteur ayant le couple le plus adapté à l'application compte tenu de l'effort effectif, en évitant les moteurs trop puissants.**

1) Description du produit

Les moteurs série NEOMAT dans les versions NEOMAT-MT Ø 45 mm et NEOMAT-LT Ø 58 mm, sont des moteurs électriques, avec réduction du nombre de tours, qui se terminent à une extrémité par un arbre spécial sur lequel peuvent être montées les roues d'entraînement (voir fig. 2).Le moteur est installé en l'introduisant dans le tube de la fermeture à enroulement (volet roulant ou store) et il est en mesure de faire monter ou descendre la fermeture à enroulement. La logique de commande incorporée dans le moteur dispose également d'un système de fin de course électronique haute précision qui est en mesure de détecter constamment la position de la fermeture à enroulement.
Grâce à une opération de programmation, les limites du mouvement sont mémorisées, c'est-à-dire store fermé et store ouvert (plus éventuelles positions intermédiaires); après chaque commande, le mouvement s'interrompra automatiquement quand ces positions seront atteintes. Le fin de course électronique est en mesure de compenser les éventuels allongements de la toile (fonction “CAT”) en garantissant la fermeture parfaite du caisson et en évitant les ondulations de la toile quand il est ouvert. Les moteurs NEOMAT-T peuvent être programmés pour activer la réduction de couple (fonction “RDC”) qui réduit d'environ 50 % le couple du moteur un peu avant que le store ne soit complètement fermé pour éviter de trop étirer la toile. Les moteurs NEOMAT-T comprennent également la fonction de relâchement de la traction “RDT” qui détend brièvement la toile après avoir terminé la manœuvre de fermeture, de sorte que la toile ne reste pas trop tendue pendant de longues périodes. Les fonctions CAT, RDC et RDT ont été étudiées afin de simuler le comportement attentif et diligent d'une personne qui actionne manuellement le store.
Les moteurs série NEOMAT-T contiennent également une logique de commande électronique avec récepteur radio incorporé qui fonctionne à une fréquence de 433,92 MHz avec technologie à code tournant (rolling code), pour garantir des niveaux de sécurité élevés.
Pour chaque moteur, il est possible de mémoriser jusqu'à 14 émetteurs de la série ERGO, PLANO et NICEWAY (fig. 3), qui permettent la commande à distance du moteur, ou bien jusqu'à 3 capteurs radio de vent et soleil “VOLO S RADIO” qui commandent automatiquement le moteur en fonction des conditions climatiques.
La programmation des fins de course et de certaines fonctions supplémentaires peut être faite directement à partir des émetteurs, un “bip” en guidera les différentes phases. Une entrée est disponible pour commander les moteurs également avec une touche externe (avec fonction pas à pas) ou bien par bus “TTBUS”. À la place de la touche pas à pas, sur TTBUS on peut connecter la photocellule spécifique F210S qui détecte la présence d'éventuels obstacles pour empêcher la manœuvre de descente; pour les détails, voir les instructions de la photocellule F210S.
Sur l'entrée des capteurs climatiques, on peut connecter des capteurs de vent, de soleil et de pluie (en option) qui activent automatiquement le moteur quand les conditions climatiques le requièrent. Sur les moteurs NEOMAT-T, des fonctions particulières, qui permettent de résoudre des problèmes spécifiques, peuvent être programmées:
- FRT: cette fonction permet de retirer la toile, d'une mesure programmable, après l'ouverture complète du store. Elle permet d'éliminer les ondulations inesthétiques de la toile quand le store est ouvert. Pour plus de détails, voir le tableau A10.
- FTC: permet de motoriser des stores qui sont maintenus en tension grâce à un mécanisme d'accrochage automatique, par exemple les stores à montants latéraux courbes. Pour plus de détails, voir le tableau A11.

		
Sans FRT	Avec FRT	Store à montants latéraux courbes avec crochets

2) Installation

⚠ Une installation incorrecte peut entraîner de graves blessures.

A:	Moteur tubulaire NEOMAT-T
B:	Clips ou goupilles de fixation
C:	Support et entretoise
D:	Roue d'entraînement
E:	Couronne neutre
F:	Bague neutre

Préparer le moteur avec la séquence d'opérations suivante:

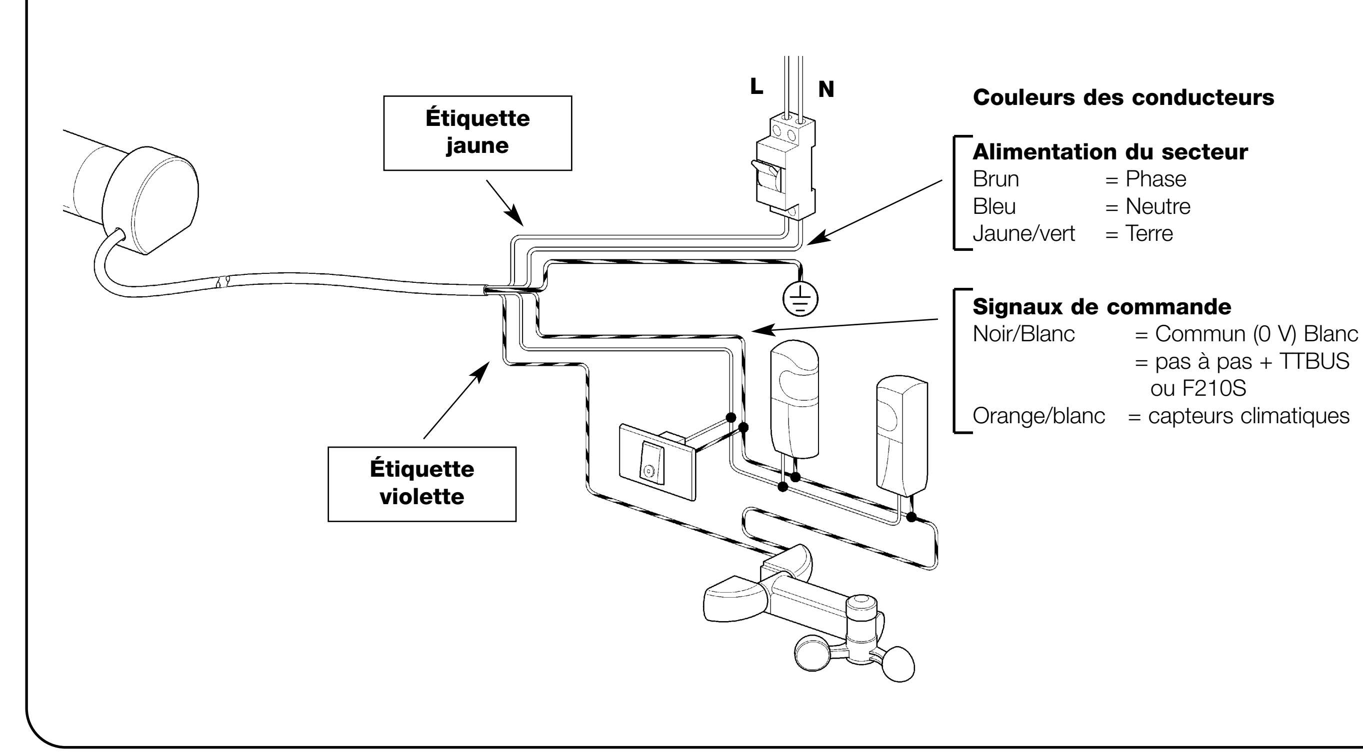
1. Enfiler la couronne du fin de course (E) sur le moteur (A) jusqu'à ce qu'elle s'encastre dans la bague correspondante du fin de course (F) en faisant coïncider les deux rainures; pousser à fond comme l'indique la fig. 5.
2. Insérer la roue d'entraînement (D) sur l'arbre du moteur.
3. Sur NEOMAT-MT, fixer la roue d'entraînement avec la rondelle Seeger par pression. Sur NEOMAT-LT, fixer la roue d'entraînement avec la rondelle et l'écrou M12.
4. Introduire le moteur ainsi assemblé dans le tube d'enroulement jusqu'à ce qu'il touche l'extrémité de la couronne (E). Fixer la bague d'entraînement (D) au tube d'enroulement à l'aide d'une vis M4x10 de manière à éviter les éventuels glissements et déplacements axiaux du moteur (fig. 6).
5. Bloquer enfin la tête du moteur au support (C) prévu à cet usage, avec l'éventuelle entretoise, à l'aide des clips ou de la goupille (B).

2.1) Connexions électriques

⚠ Pour les branchements des moteurs, il faut prévoir un dispositif omnipolaire de déconnexion du secteur avec distance entre les contacts d'au moins 3 mm (sectionneur ou bien fiche et prise, etc.)

⚠ Respecter scrupuleusement les connexions prévues, en cas de doute, ne pas tenter en vain mais consulter les notices techniques disponibles également sur le site “www.niceforyou.com”.
Un branchement erroné peut provoquer des pannes ou des situations de danger.

Le câble pour les connexions électriques des moteurs NEOMAT-MT et NEOMAT-LT disposent de 6 conducteurs: 3 conducteurs (étiquette jaune) pour l'alimentation du secteur et 3 conducteurs (étiquette violette) pour les signaux de commande.
Pour les connexions électriques, voir le schéma ci-dessous. les dispositifs de connexion ne sont pas fournis avec le produit.



2.1.1) Alimentation de secteur (brun + bleu + jaune/vert):
L'alimentation électrique à la tension de secteur doit être connectée sur les conducteurs: Brun (Phase); Bleu (Neutre) et Jaune/Vert

⚠ **Ne connecter sous aucun prétexte l'alimentation de secteur (230 V ou 120 V) dans les autres conducteurs.**

2.1.2) Entrée “pas à pas”: (blanc + noir/Blanc):
Pour commander l'automatisme en mode manuel, il est possible de connecter un simple contact d'un bouton entre les conducteurs Blanc (entrée pas à pas) et noir/Blanc (commun); le mode de fonctionnement suit la séquence: montée - arrêt - descente - arrêt.
Si la touche est maintenue enfoncée pendant plus de 3 secondes (mais moins de 10), on a toujours l'activation d'une manœuvre de montée (celle qui correspond à la touche ▲ des émetteurs). Si la touche reste enfoncée plus de 10 secondes, on a toujours l'activation d'une manœuvre de descente (correspondant à la touche ▼). Cette particularité peut être utile pour “synchroniser” plusieurs moteurs vers la même manœuvre, indépendamment de l'état dans lequel ils se trouvent.

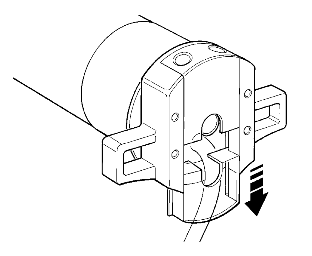
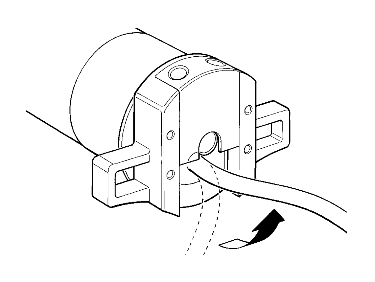
2.1.3) Entrée “TTBUS” (blanc + noir/blanc):
Le “TTBUS” est un Bus développé pour pouvoir contrôler de manière indépendante des moteurs ou logiques de commande, jusqu'à 100 dispositifs, en les connectant simplement en parallèle avec seulement 2 conducteurs. D'autres informations sont disponibles dans les instructions des produits compatibles avec TTBUS.
À l'entrée TTBUS, on peut connecter les programmateurs TTP ou TTI qui permettent de simplifier les opérations de programmation et de gestion des installations; pour plus d'informations, consulter les notices techniques correspondantes.

2.1.4) Entrée “Photocellule F210S” (blanc + noir/blanc):
Sur l'entrée “Photocellule F120S” il est possible de connecter la photocellule F210S pour détecter la présence d'éventuels obstacles et empêcher ainsi la manœuvre de descente. D'autres détails sur les connexions se trouvent dans le manuel d'instructions de la photocellule F210 S.

⚠ **Les entrées pas à pas, TTBUS et F120S utilisent physiquement les mêmes conducteurs blanc + noir/blanc: on ne peut donc utiliser qu'un type d'entrée à la fois.**

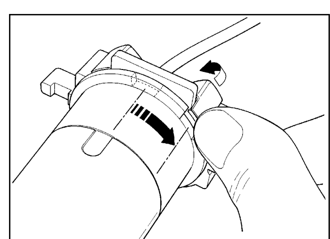
2.1.5) Capteurs climatiques (noir/blanc + orange/blanc):
Il est possible de connecter à l'entrée “capteurs climatiques” (entre le commun et l'entrée “capteurs climatiques”) connecter un simple capteur de vent (anémomètre) ou un capteur “vent - soleil - pluie” spécial. Il est possible de connecter à un même capteur jusqu'à 5 logiques de commande en parallèle en respectant la polarité des signaux (sur les moteurs, le conducteur noir/blanc doit être connecté au noir/blanc et l'orange/blanc à l'orange/blanc.).

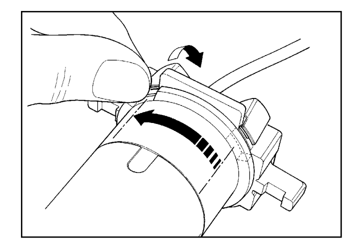
2.2) Direction de la sortie du câble
(ce chapitre se réfère uniquement à la version NEOMAT-T).
Si l'on souhaite modifier la direction de sortie du câble, il suffit de:
1. Retirer la protection en la tirant vers l'extérieur;
2. Plier le câble dans la direction souhaitée;
3. Insérer la protection en la pressant avec force dans son logement.

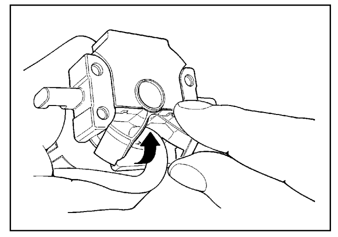



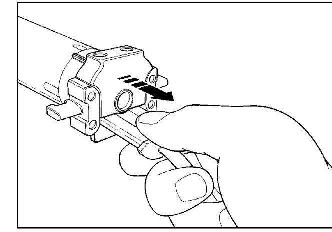
2.3) Connecteur et câble d'alimentation
(ce chapitre se réfère uniquement à la version NEOMAT-MT et est réservé au personnel technique chargé de la maintenance).

⚠ **si le câble d'alimentation est abîmé, il faut le remplacer par un câble identique disponible chez le constructeur ou au centre de service après-vente!**
S'il est nécessaire de déconnecter le moteur du câble d'alimentation, agir comme l'indiquent les figures suivantes:


Tourner la bague jusqu'à ce que l'encoche coïncide avec l'une des dents d'accrochage, puis décrocher.

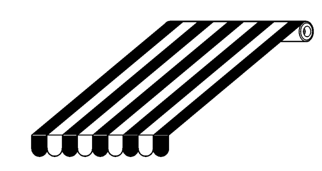
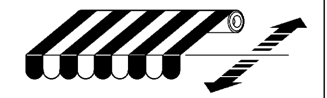
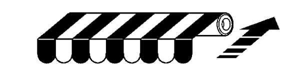

Répéter l'opération pour l'autre dent.


Plier le câble vers l'intérieur et enlever la protection en la tournant délicatement vers l'extérieur.

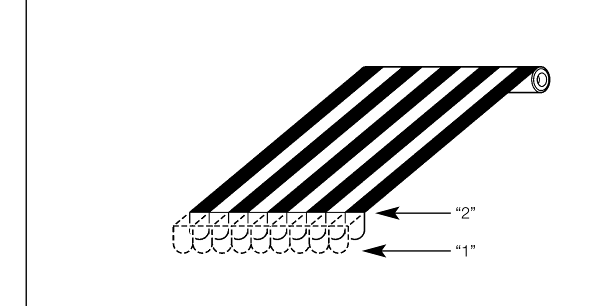
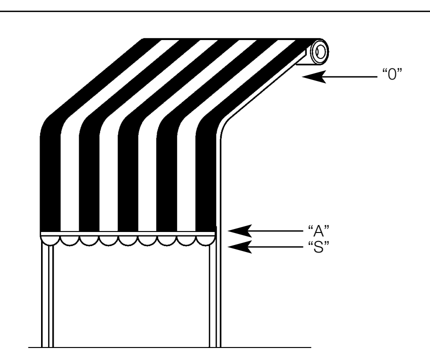

Débrancher le connecteur en le tirant.

3) Réglages

Les moteurs tubulaires série NEOMAT sont équipés d'un système de fin de course électronique; la logique de commande électronique interrompt le mouvement quand le store atteint les positions de fermeture et d'ouverture programmées. Ces positions doivent être mémorisées grâce à une programmation adéquate qui doit s'effectuer directement avec le moteur installé et le store complètement monté.
Même si les positions "0" (store fermé) et "1" (store ouvert) n'ont pas encore été mémorisées, il est quand même possible de commander le moteur mais le mouvement s'effectuera en mode "commande par action maintenue". Il est également possible de programmer une position intermédiaire (pos. "I") pour une ouverture partielle du store. La position "I" et l'activation de la réduction de couple (RDC) peuvent également être programmées dans un deuxième temps.

			
Store complètement fermé (pos. "0")	Store ouvert (pos. 1)	Position intermédiaire ("I")	Position de début de réduction de couple RDC dans la manœuvre de fermeture.

Il est également possible de programmer:
- La position 2 nécessaire pour activer la fonction "FRT" qui permet de tendre la toile quand le store est complètement ouvert;
- La fonction "FTC" pour l'automatisation de stores munis d'un mécanisme d'accrochage automatique.

	
Position 2 pour fonction "FRT".	Position d'accrochage S pour les stores qui sont maintenus en tension grâce à un mécanisme d'accrochage automatique.

4) Programmations

La phase de programmation se compose de trois étapes:
1. Mémorisation des émetteurs
2. Programmation des positions "0" et "1";
3. Programmations optionnelles;

Pour qu'un émetteur puisse commander un moteur série NEOMAT-T, il faut procéder à la mémorisation suivant les indications du tableau A1.

ATTENTION:
- **Toutes les séquences de mémorisation sont temporisées, c'est-à-dire qu'elles doivent être effectuées dans les limites de temps prévues.**
- Avec des émetteurs qui prévoient plusieurs "groupes", avant de procéder à la mémorisation, il faut choisir le groupe de l'émetteur auquel associer le moteur.
- La mémorisation par radio peut s'effectuer dans tous les récepteurs qui se trouvent dans le rayon de portée de l'émetteur; il faut donc alimenter uniquement celui qui est concerné par l'opération.

Il est possible de vérifier s'il existe déjà des émetteurs mémorisés dans le moteur; pour cela, il suffit de vérifier le nombre de bips émis au moment de l'allumage du moteur.

Vérification des émetteurs mémorisés		
2 longs bips	♫♫	Aucun émetteur mémorisé
2 bips brefs	♪♪	Il y a déjà des émetteurs mémorisés.

F

4.1) Programmation des émetteurs

Tableau "A1"	Mémorisation du premier émetteur (en mode I)	Exemple
1.	Connecter le moteur à l'alimentation de secteur, on entendra immédiatement 2 longs bips.	ON
2.	Dans les 5 secondes qui suivent, presser et maintenir enfoncée la touche ■ de l'émetteur à mémoriser (pendant 3 secondes environ).	3s
3.	Relâcher la touche ■ quand on entend le premier des 3 bips qui confirment la mémorisation.	

Pour mémoriser d'autres émetteurs, voir tableau A2.

Quand un ou plusieurs émetteurs ont déjà été mémorisés, il est possible d'en activer d'autres en suivant les indications du tableau A2.

Tableau "A2"	Mémorisation d'autres émetteurs (en mode I)	Exemple
1.	Presser et maintenir enfoncée la touche ■ du nouvel émetteur (pendant environ 5 secondes) jusqu'à ce que l'on entende un bip, puis relâcher la touche ■.	Nouveau 5s
2.	Presser lentement 3 fois la touche ■ d'un émetteur existant déjà mémorisé.	Existant X3
3.	Presser encore la touche ■ du nouvel émetteur. Relâcher la touche ■ quand on entend le premier des 3 bips qui confirment la mémorisation.	Nouveau

Note: Si la mémoire est pleine (14 émetteurs), 6 bips indiqueront que l'émetteur ne peut pas être mémorisé.

4.2) Programmation des positions "0" et "1"

Pour programmer les positions, il faut utiliser un émetteur déjà mémorisé en mode I. Tant que les positions 0 et 1 ne sont pas mémorisées dans la logique de commande, les mouvements s'effectuent en mode "commande par action maintenue". Initialement, la direction du moteur n'est pas définie mais à la fin du point 1 du tableau A3, la direction du moteur est automatiquement assignée aux touches des émetteurs.

Pour la programmation des positions "0" et "1", suivre la procédure indiquée dans le tableau A3.

Tableau "A3"	Programmation des positions "0" et "1"	Exemple
1.	Presser et maintenir enfoncée la touche ▲ ou la touche ▼ d'un émetteur mémorisé jusqu'à ce que s'achève la fermeture du store et que le moteur s'arrête automatiquement.	
2.	Presser et maintenir enfoncée la touche ▼ qui fait descendre le store;	
3.	Relâcher la commande ▼ quand le store atteint la position voulue ("1"). Si nécessaire, ajuster la position avec les touches ▼ et ▲.	
4.	Maintenir enfoncée la touche ■ de l'émetteur jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout de 5 secondes environ).	5s
5.	Relâcher puis rappuyer pendant encore 5 secondes la touche ■ jusqu'à ce que l'on entende un bip 4 bips rapides.	5s
6.	Appuyer sur la touche ▼ jusqu'à ce que 3 bips et un bref mouvement de montée et de descente signalent que la hauteur a été mémorisée.	

4.3) Programmations optionnelles

Les programmations optionnelles ne sont possibles qu'après la programmation des positions "0" et "1".

4.3.1) Mémorisation de la position intermédiaire "I"

Quand une position intermédiaire I est mémorisée, il est possible d'actionner le store jusqu'à la position I en appuyant simultanément sur les 2 touches ▲ et ▼ de l'émetteur.
Pour mémoriser la position intermédiaire, suivre la procédure indiquée dans le tableau A4.

Tableau "A4"	Programmation de la position intermédiaire "I"	Exemple
1.	À l'aide des touches ▲ ■ ▼ d'un émetteur, actionner le store jusqu'à la position I à mémoriser.	
2.	Maintenir enfoncée la touche ■ de l'émetteur jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout de 5 secondes environ).	5s
3.	Relâcher puis rappuyer pendant encore 5 secondes la touche ■ jusqu'à ce que l'on entende un bip 4 bips rapides.	5s
4.	Presser simultanément les touches ▼ et ▲ jusqu'à ce que 3 bips signalent que la hauteur a été mémorisée.	

4.3.2) Programmation de la réduction de couple en fermeture (RDC)

La réduction de couple est une fonction programmable qui réduit le couple de traction d'environ 50 % un peu avant la fermeture complète du store contre le caisson de manière à éviter la tension excessive de la toile.

Tableau "A5"	Programmation de la réduction de couple (RDC)	Exemple
1.	Maintenir enfoncée la touche ■ d'un émetteur déjà mémorisé jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout de 5 secondes environ).	5s
2.	Relâcher puis rappuyer pendant encore 5 secondes la touche ■ jusqu'à ce que l'on entende un bip 4 bips rapides.	5s
3.	Presser la touche ■ jusqu'à ce que 3 bips signalent que la fonction RDC a été activée.	

F

4.3.3) Effacement des positions ou de la fonction RDC

Pour modifier les positions mémorisées précédemment mémorisées, il est d'abord nécessaire de les effacer puis de reprogrammer les nouvelles positions.

Tableau "A6"	Effacement de la position intermédiaire "I"	Exemple
1.	Maintenir enfoncée la touche ■ d'un émetteur déjà mémorisé jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout de 5 secondes environ).	5s
2.	Relâcher puis rappuyer pendant encore 5 secondes la touche ■ jusqu'à ce que l'on entende un bip 4 bips rapides.	5s
3.	Presser simultanément les touches ▼ et ▲ jusqu'à ce que 5 bips signalent que la position intermédiaire a été effacée.	

Tableau "A7"	Effacement des positions "0" et "1"	Exemple
1.	Maintenir enfoncée la touche ■ d'un émetteur déjà mémorisé jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout de 5 secondes environ).	5s
2.	Relâcher puis rappuyer pendant encore 5 secondes la touche ■ jusqu'à ce que l'on entende un bip 4 bips rapides.	5s
3.	Presser la touche ▼ jusqu'à ce que 5 bips signalent que les positions 0 et 1 ont été effacées.	

ATTENTION: après avoir effacé les positions 0 et 1, le store ne pourra être actionné qu'avec une commande par action maintenue; il sera nécessaire de mémoriser une nouvelle position.

Note: la position intermédiaire I et la fonction RDC éventuellement programmées ne sont pas effacées. Si l'on souhaite tout effacer (y compris les codes des émetteurs), se reporter au tableau "A10".

Tableau "A8"	Effacement de la fonction de réduction de couple (RDC)	Exemple
1.	Maintenir enfoncée la touche ■ d'un émetteur déjà mémorisé jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout de 5 secondes environ).	5s
2.	Relâcher puis rappuyer pendant encore 5 secondes la touche ■ jusqu'à ce que l'on entende un bip 4 bips rapides.	5s
3.	Presser la touche ■ jusqu'à ce que 5 bips signalent que la fonction RDC a été désactivée.	

Note: la fermeture du store s'effectue maintenant sans réduction de couple.

4.3.4) Programmation du seuil du capteur climatique “vent”

Si on connecte à l'entrée “capteurs” un capteur de vent de la série “VOLO”, “VOLO S” ou “VOLO ST”, la protection “vent” est activée, c'est-à-dire que le store remonte automatiquement si le vent dépasse le seuil programmé. Si le seuil est dépassé pendant plus de 3 secondes, une commande correspondant à la touche ▲ s'active et tout autre mouvement est bloqué jusqu'à ce que le vent redescende en dessous du seuil programmé pendant au moins 1 minute. On peut choisir 5 seuils d'intervention différents: 1 = 5 km/h, 2 = 10 km/h, 3 = 15 km/h, 4 = 30 km/h et 5 = 45 km/h. (le seuil programmé en usine est le n° 3).
Si l'on utilise le capteur “VOLO ST”, les seuils d'intervention du vent et du soleil sont directement programmés sur le capteur (voir les instructions de “VOLO ST”).
Pour modifier le seuil programmé:

Tableau “A9”	Changer le seuil d'intervention de la protection “vent”	Exemple
1.	Maintenir enfoncée la touche ■ d'un émetteur mémorisé (pendant 5 secondes environ) jusqu'à ce que l'on entende un bip, puis relâcher la touche ■.	5s
2.	Presser lentement la touche ▲, un nombre de fois (1, 2, 3, 4 ou 5) égal au seuil voulu.	X1 = 5 Km/h X2 = 10 Km/h X3 = 15 Km/h X4 = 30 Km/h X5 = 45 Km/h
3.	Au bout de quelques instants, on entendra un nombre de bips égal au seuil voulu.	X1 = 5 Km/h X2 = 10 Km/h X3 = 15 Km/h X4 = 30 Km/h X5 = 45 Km/h
4.	Presser et relâcher la touche ■ pour confirmer.	

Si au point 3, on n'entend pas un nombre de bips égal au seuil voulu, il suffit de ne presser aucune touche et d'attendre quelques secondes pour terminer l'opération sans changer le seuil.

4.3.5) 4.3.5 Programmation du seuil du capteur climatique “soleil”

Si on connecte à l'entrée “capteurs” un capteur de soleil de la série “VOLO-”, l'automatisme “soleil” s'active, c'est-à-dire que le store descend automatiquement si le soleil dépasse le seuil programmé. Si le seuil est dépassé pendant plus de 2 minutes, une commande correspondant à la touche ▼ s'active; ensuite, si le “soleil” descend au-dessous du seuil programmé pendant 15 minutes, une commande correspondant à la touche ▲ s'active. L'automatisme “soleil” peut être désactivé en envoyant avec les émetteurs une commande de “soleil OFF”; ensuite il peut être réactivé avec une commande de “soleil ON”. Avec l'automatisme “soleil” actif, il est toujours possible d'envoyer des commandes de mouvement ▲ ou ▼ qui l'emportent sur les commandes de l'automatisme. La protection “vent” l'emporte toujours sur l'automatisme “soleil”.
On peut choisir 5 seuils d'intervention “soleil” différents: 1 = 5 klx, 2 = 10 klx, 3 = 15 klx, 4 = 30 klx et 5 = 45 klx (le seuil programmé en usine est le n° 3).

Tableau “A10”	Changer le seuil d'intervention de l'automatisme “soleil”	Exemple
1.	Maintenir enfoncée la touche ■ d'un émetteur mémorisé (pendant 5 secondes environ) jusqu'à ce que l'on entende un bip, puis relâcher la touche ■.	5s
2.	Presser lentement la touche ▼ un nombre de fois (1, 2, 3, 4 ou 5) égal au seuil voulu	X1 = 5 Klux X2 = 10 Klux X3 = 15 Klux X4 = 30 Klux X5 = 45 Klux
3.	Au bout de quelques instants, on entendra un nombre de bips égal au seuil voulu.	X1 = 5 Klux X2 = 10 Klux X3 = 15 Klux X4 = 30 Klux X5 = 45 Klux
4.	Presser et relâcher la touche ■ pour confirmer.	

Si au point 3, on n'entend pas un nombre de bips égal au seuil voulu, il suffit de ne presser aucune touche et d'attendre quelques secondes pour terminer l'opération sans changer le seuil.

4.3.6) Programmation de la fonction “FRT”

Après avoir programmé les positions “0” et “1”, si on le souhaite, il est possible de programmer la position 2 qui active la fonction de retrait de la toile FRT.
Pour la programmation de la position 2, suivre la procédure indiquée dans le tableau “A11”.

Tableau “A11”	Programmation de la position 2	Exemple
1.	Maintenir enfoncée la touche ■ d'un émetteur déjà mémorisé jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout de 5 secondes environ).	5s
2.	Presser et maintenir enfoncées les touches ■ ▼ pendant encore 5 secondes jusqu'à ce que l'on entende 2 bips rapides. Le store est alors automatiquement actionné jusqu'à la position du fin de course bas (position “1”).	5s
3.	Dans les 5 secondes, utiliser les touches ▼ et ▲ pour positionner le store dans la position de retrait voulue.	
4.	Confirmer la position dans les 5 secondes en pressant la touche ■ de l'émetteur jusqu'à ce que l'on entende 3 bips. Le store est alors actionné jusqu'à la position du fin de course bas (position “1”) programmée.	

Nota: si la programmation n'est pas confirmée, comme cela est indiqué au point 4, les modifications sont interrompues et ce sont les programmations précédentes qui sont maintenues.
Si, après avoir programmé cette fonction, on souhaite l'éliminer, il faut suivre la procédure indiquée dans le tableau A13 en omettant le point 3, c'est-à-dire sans modifier la position “1”.

Quand la position “2” est programmée, la logique de commande électronique calcule automatiquement la différence entre la position “2” et la position “1”, de sorte qu'à chaque commande de descente, le store descende jusqu'à la position la plus haute des deux puis récupère la toile jusqu'à la position la plus basse.

4.3.7) Programmation de la fonction “FTC”

Après avoir programmé les positions “0” et “1”, si on le souhaite, il est possible de programmer la position “S”, qui active la fonction “FTC” pour l'automatisation de stores équipés d'un mécanisme d'accrochage automatique. Pour que le mécanisme fonctionne correctement, il faut que la position “1” soit programmée quelques centimètres après le point d'accrochage, de sorte qu'en montée à partir du point “1” se fasse l'accrochage et que la position “S” soit programmée quelques centimètres après le point de décrochage de sorte que la montée à partir du point “S” s'effectue librement.
Pour la programmation de la position “S”, suivre la procédure indiquée dans le tableau “A12”:

Tableau “A12”	Programmation de la position de décrochage “S”	Exemple
1.	Maintenir enfoncée la touche ■ d'un émetteur déjà mémorisé jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout de 5 secondes environ).	5s
2.	Presser et maintenir enfoncées les touches ■ ▼ pendant encore 5 secondes jusqu'à ce que l'on entende 2 bips rapides. Le store est alors automatiquement actionné jusqu'à la position “1”.	5s
3.	Dans les 5 secondes, utiliser les touches ▼ et ▲ pour positionner le store dans la position de décrochage “S” (inférieure à la position “1”).	
4.	Confirmer la position dans les 5 secondes en pressant simultanément les touches ▼ et ▲ de l'émetteur jusqu'à ce que l'on entende 3 bips. Le store est alors automatiquement actionné jusqu'à la position “0”.	

Note: si la programmation n'est pas confirmée, comme cela est indiqué au point 4, les modifications sont interrompues et ce sont les programmations précédentes qui sont maintenues.
Si, après avoir programmé cette fonction, on souhaite l'éliminer, il faut suivre la procédure indiquée dans le tableau A13 en omettant le point 3, c'est-à-dire sans modifier la position “1”.

4.3.8) Modification de la position “1”

Pour déplacer la position 1, suivre la procédure indiquée dans le tableau “A13”:

Tableau “A13”	Modification de la position “1”	Exemple
1.	Maintenir enfoncée la touche ■ d'un émetteur déjà mémorisé jusqu'à ce que l'on entende un bip (au bout de 5 secondes environ).	5s
2.	Presser et maintenir enfoncées les touches ■ ▼ pendant encore 5 secondes jusqu'à ce que l'on entende 2 bips rapides. Le store est alors automatiquement actionné jusqu'à la position “1”	5s
3.	Dans les 5 secondes, utiliser les touches ▼ et ▲ pour repositionner le store dans la nouvelle position à programmer.	
4.	Confirmer la position dans les 5 secondes en pressant simultanément les touches ■ et ▼ de l'émetteur jusqu'à ce que l'on entende 3 bips et qu'un bref mouvement de montée/descente se produise	

Note: si la programmation n'est pas confirmée, comme cela est indiqué au point 4, les modifications sont interrompues et ce sont les programmations précédentes qui sont maintenues.
Quand on modifie la position “1”, les fonctions “FRT” et “FTC” sont éliminées.

4.4) Effacement de la mémoire

S'il se révèle nécessaire d'effacer tous les émetteurs et toutes les programmations, on peut effectuer la séquence d'opérations décrite dans le tableau A14.

L'effacement est possible:

• avec un émetteur **non mémorisé** en commençant la procédure à partir du point A;

• avec un émetteur **déjà mémorisé** en commençant la procédure à partir du point 1.

On peut effacer:

• **uniquement les émetteurs** mémorisés, en s'arrêtant au point 4;

• **tout** (émetteurs, seuil des capteurs, adresse TTBUS, etc.) en poursuivant la procédure jusqu'au point 6.

Tableau "A14"	Effacement de la mémoire	Exemple
➨ A.	Avec le moteur non alimenté, activer l'entrée pas à pas (connecter le fil blanc avec le blanc/noir) et la maintenir active jusqu'à la fin de la procédure.	OFF PP
B.	Connecter le moteur à l'alimentation de secteur et attendre les bips initiaux.	ON ♪ ♪
➨ 1.	Presser et maintenir enfoncée la touche ■ d'un émetteur (environ 5 secondes) jusqu'à ce que l'on entende un bip puis relâcher la touche ■.	5s ♫
2.	Maintenir enfoncée la touche ▲ de l'émetteur jusqu'à ce que l'on entende 3 bips Relâcher la touche ▲ exactement durant le troisième bip.	♫ ♫ ♫
3.	Maintenir enfoncée la touche ■ de l'émetteur jusqu'à ce que l'on entende 3 bips. Relâcher la touche ■ exactement durant le troisième bip.	♫ ♫ ♫
⬅ 4.	Maintenir enfoncée la touche ▼ de l'émetteur jusqu'à ce que l'on entende 3 bips. Relâcher la touche ▼ exactement durant le troisième bip.	♫ ♫ ♫
5.	Pour tout effacer: dans les 2 secondes, presser simultanément les touches ▲ et ▼.	
6.	Relâcher les touches ▲ et ▼ quand on entend le premier des 5 bips qui confirment l'effacement.	♫ ♫ ♫ ♫ ♫

5) Approfondissements

Les moteurs série NEOMAT-T reconnaissent les émetteurs de la série ERGO, PLANO, NICEWAY et VOLO S RADIO (voir chapitre 5.1 "Émetteurs utilisable").

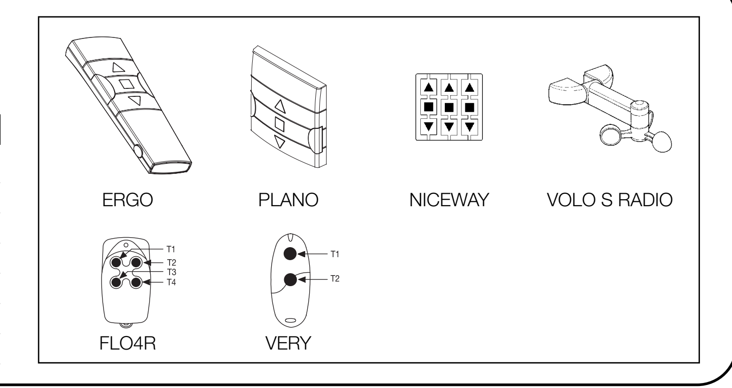
Par ailleurs, avec des procédures spécifiques de mémorisation des émetteurs, il est possible d'associer à chaque touche de l'émetteur une commande particulière (voir chapitre 5.2 "Programmation des émetteurs en mode I et en mode II").

⚠ **Attention: pour les programmations, utiliser uniquement les émetteurs mémorisés en mode I.**

5.1) Émetteurs utilisables

Le tableau A15 indique les émetteurs qui peuvent être utilisés ainsi que leur type de codage.

Tableau "A15"
Émetteurs
ERGO1 - ERGO4 - ERGO6
PLANO1 - PLANO4 - PLANO6 - PLANO TIME
VOLO S RADIO
NICEWAY (toute la ligne)
FLO1R - FLO2R - FLO4R
VERY VR



5.1) Mémorisation des émetteurs en mode I et mode II

Les tableaux "A1" et "A2" décrivent la procédure de mémorisation des émetteurs en "mode I" où une commande précise est attribuée à chaque touche: touche ▲ (1) = "montée"; touche ■ (2) = "arrêt"; touche ▼ (3) = "descente".

Il est possible de mémoriser les émetteurs aussi en "mode II", qui permet une plus grande flexibilité de l'utilisation des touches des émetteurs. Sur le même moteur NEOMAT-T, Il est possible de mémoriser les émetteurs aussi bien en mode I qu'en mode II.

5.2.1) Mode I

En mode I, la commande associée aux touches de l'émetteur est fixe: la touche ▲ (1) commande la "montée"; la touche ■ (2) commande "l'arrêt"; la touche ▼ (3) commande la "descente", une éventuelle touche 4 commande "l'arrêt".

En mode I, on effectue une unique phase de mémorisation pour chaque émetteur et un seul emplacement est occupé dans la mémoire. Durant la mémorisation en mode I, la touche pressée n'a pas d'importance.

Pour mémoriser ou effacer les émetteurs en mode I, voir les tableaux A1 et A2.

Mode I	
Touche	**Commande**
Touche ▲ ou 1	Montée
Touche ■ ou 2	Arrêt
Touche ▼ ou 3	Descente
Touche 4	Arrêt

5.2.2) Mode II

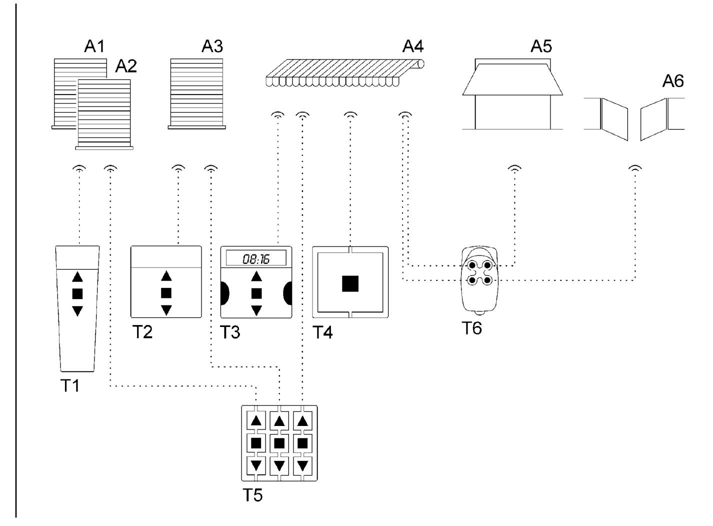
En mode II, on peut associer à chaque touche de l'émetteur l'une des 4 commandes possibles: 1 = pas à pas; 2 = montée-arrêt; 3 = descente-arrêt; 4 = arrêt. En mode II, on effectue une phase de mémorisation pour chaque touche et chacune d'elle occupe un emplacement de mémoire. Durant la mémorisation en mode II, la touche pressée est mémorisée. Si l'on souhaite attribuer une autre commande à une autre touche du même émetteur, il faut procéder à une nouvelle mémorisation.

Mode II	
N°	**Commande**
1	Pas à pas (montée-arrêt-descente-arrêt, etc.);
2	Montée - arrêt (montée-arrêt-montée-arrêt, etc.);
3	Descente - arrêt (descente-arrêt-descente-arrêt, etc.);
4	Arrêt.

5.2.3) Exemple de mémorisation mixte en mode I et en mode II

En exploitant de manière opportune les mémorisations en mode I et en mode II, on peut créer des commandes de groupe comme dans l'exemple illustré sur la figure.

- L'émetteur T1 (Ergo1) mémorisé en mode I sur A1 et A2 commande la montée, l'arrêt ou la descente simultanément de A1 et A2, la montée, l'arrêt ou la descente de A1 et A2, A3 ou A4;
- L'émetteur T2 (Plano1) mémorisé en mode I seulement sur A3 commande la montée, l'arrêt ou la descente seulement d'A3.
- L'émetteur T3 (Planotime) mémorisé en Mode I seulement sur A4 commande la montée, l'arrêt ou la descente seulement de A4;
- L'émetteur T4 (WM001C) mémorisé en mode II (pas à pas) commande seulement A4;
- L'émetteur T5 (WM003G) mémorisé en mode I pour commander avec le groupe 1 sur A1 et A2, avec le groupe 2 sur A3 et avec le groupe 3 sur A4 commande la montée, l'arrêt ou la descente de A2 et A2, A3 ou A4;
- L'émetteur T6 (Flo4R) mémorisé en mode II sur A4 (touches 1 et 3), sur A5 (touche 2) et sur A6 (touche 4), commande la montée et la descente d'A4, ou l'ouverture de la porte de garage A5 ou l'ouverture du portail automatique A6.



ATTENTION:

- Avec un émetteur mémorisé en mode II, il **n'est pas possible** d'effectuer la programmation de certaines fonctions (direction du mouvement, temps de travail, etc.) si, pour cette programmation, il est nécessaire de presser des touches différentes, telles que la touche ■ et la touche ▲.
- Avec un émetteur mémorisé en mode II, on **ne peut pas utiliser** les commandes de “groupe multiple”.

  Quand un ou plusieurs émetteurs ont déjà été mémorisés, il est possible d'en activer d'autres en mode II en procédant comme l'indique le tableau A16.

Tableau “A16”	Mémorisation d'autres émetteurs en mode II	Exemple
1.	Presser et maintenir enfoncée la touche à mémoriser du nouvel émetteur (pendant environ 5 secondes) jusqu'à ce que l'on entende un bip, puis relâcher la touche.	Nouveau 5s
2.	Dans les 5 secondes qui suivent, presser et maintenir enfoncée la touche 5 d'un émetteur existant déjà mémorisé (environ 5 secondes) jusqu'à ce que l'on entende 2 bips, puis relâcher la touche.	Existant 5s
3.	Dans les 5 secondes qui suivent, commencer à presser la touche de l'ancien émetteur un nombre de fois égal à la commande voulue: 1 = “pas à pas” 2 = “montée” 3 = “descente” 4 = “arrêt”	Nouveau 1-4
4.	Au bout d'environ 3 secondes, on entendra un nombre de bips égal à la commande sélectionnée.	3s 1-4
5.	Dans les 2 secondes qui suivent, presser la même touche du nouvel émetteur.	Nouveau
6.	Relâcher la touche quand on entend le premier des 3 bips qui confirment la mémorisation.	

Si au point 5, on n'entend pas un nombre de bips égal à la commande désirée, il suffit de ne presser aucune touche et d'attendre quelques secondes pour terminer la programmation sans aucune mémorisation.
Note: Si la mémoire est pleine (14 émetteurs), 6 bips indiqueront que l'émetteur ne peut pas être mémorisé.

Il est possible de mémoriser de manière simple un nouvel émetteur en maintenant les caractéristiques de l'ancien émetteur en suivant la procédure du tableau A17. Le nouvel émetteur ainsi mémorisé héritera des caractéristiques de l'ancien, c'est-à-dire que si l'ancien était mémorisé en mode I, le nouveau fonctionnera lui aussi en mode I, si l'ancien était mémorisé en mode II, la touche du nouvel émetteur sera associée à la même commande que l'ancien.

Tableau "A17"	Mémorisation d'autres émetteurs	Exemple
1.	Presser et maintenir enfoncée la touche à mémoriser du nouvel émetteur pendant au moins 3 secondes, puis relâcher la touche.	Nouveau >3s
2.	Presser et maintenir enfoncée la touche déjà mémorisée de l'ancien émetteur pendant au moins 3 secondes, puis relâcher la touche.	Existant >3s
3.	Presser et maintenir enfoncée la touche à mémoriser du nouvel émetteur pendant au moins 3 secondes, puis relâcher la touche.	Nouveau >3s
4.	Presser et maintenir enfoncée la touche déjà mémorisée de l'ancien émetteur pendant au moins 3 secondes, puis relâcher la touche.	Existant >3s
5.	On entendra 3 bips qui confirment la mémorisation du nouvel émetteur.	♫ ♫ ♫

Note: Si la mémoire est pleine (14 émetteurs), 6 bips indiqueront que l'émetteur ne peut pas être mémorisé.

5.3) Programmation des positions sans émetteur

Même si cela est moins facile, il est possible de programmer les fins de course et la fonction RDC sans émetteur, en utilisant uniquement l'entrée pas à pas. Selon que l'on souhaite activer ou non la fonction de "réduction de couple", la phase de programmation est différente; suivre la procédure adéquate.

Tableau "A18"	Programmation des positions "0" et "1" sans RDC au moyen de la commande pas à pas	Exemple
1.	Activer la commande pas à pas; si le store descend, relâcher la commande et répéter l'opération.	PP
2.	Maintenir la commande pas à pas active jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement quand le store est complètement enroulé (position "0") puis relâcher la commande.	PP
3.	À l'aide de la commande pas à pas (fonctionnement "par action maintenue"), arrêter le store, durant le mouvement de descente, au niveau du point d'ouverture voulu (position "1"), de sorte que la commande suivante provoquera la montée du store.	PP
4.	Activer deux fois de suite (dans les 2 secondes) la commande pas à pas en maintenant la deuxième commande active pendant au moins 5 secondes (moteur arrêté), jusqu'à ce que 3 bips et un bref mouvement de montée et de descente signalent que la position a été mémorisée.	PP X5s

Tableau "A19"	Programmation des positions "0" et "1" avec RDC au moyen de la commande pas à pas	Exemple
1.	Activer la commande pas à pas; si le store descend, relâcher la commande et répéter l'opération.	PP
2.	Maintenir la commande pas à pas active jusqu'à ce que le moteur s'arrête automatiquement quand le store est complètement enroulé (position "0").	PP
3.	Maintenir la commande active pendant encore 5 secondes jusqu'à ce que le store effectue un bref mouvement de descente.	PP X5s
4.	À l'aide de la commande pas à pas (fonctionnement "par action maintenue"), arrêter le store, durant le mouvement de descente, au niveau du point d'ouverture voulu (position "1"), de sorte que la commande de pas à pas suivante provoquera la montée du store.	PP
5.	Activer deux fois de suite (dans les 2 secondes) la commande pas à pas en maintenant la deuxième commande active pendant au moins 5 secondes (moteur arrêté), jusqu'à ce que 3 bips et un bref mouvement de montée et de descente signalent que la position a été mémorisée.	PP X5s

Note: Il n'est pas possible, avec la commande pas à pas de mémoriser la hauteur d'ouverture partielle.

Si l'on souhaite modifier les positions ou la fonction RDC, il est nécessaire d'effacer les programmations effectuées et de répéter toute la procédure.

Tableau "A20"	Effacement des positions ou de la fonction RDC à l'aide de la commande pas à pas	Exemple
1.	Activer la commande pas à pas; si le store monte, relâcher la commande et répéter l'opération.	PP 3s
2.	Maintenir la commande active jusqu'à ce que, au bout d'environ 3 secondes, une manœuvre de montée démarre; activer deux fois de suite (dans les 2 secondes) la commande pas à pas en maintenant la deuxième commande active, afin d'arrêter et de faire redescendre le store.	PP 3s
3.	Répéter le point précédent trois fois. À la 3e tentative, la manœuvre en montée ne démarre plus.	X3
4.	Maintenir la commande pas à pas active pendant encore 10 secondes jusqu'à ce que 5 bips signalent que toutes les positions et la fonction RDC éventuellement activée ont été effacées.	PP ♫ ♫ ♫ ♫ ♫

Note: Après l'effacement des positions, les mouvements sont commandés "par action maintenue".

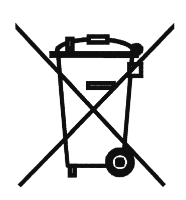
5) Mise au rebut

Comme pour l'installation, à la fin de la durée de vie de ce produit, les opérations de démantèlement doivent être effectuées par du personnel qualifié.

Ce produit est constitué de différents types de matériaux dont certains peuvent être recyclés et d'autres devront être mis au rebut; informez-vous sur les systèmes de recyclage ou d'élimination prévus par les normes locales en vigueur pour cette catégorie de produit.

Attention: certains composants du produit peuvent contenir des substances polluantes ou dangereuses qui pourraient avoir des effets nuisibles sur l'environnement et sur la santé des personnes s'ils n'étaient pas adéquatement éliminés.

Comme l'indique le symbole sur la figure, il est interdit de jeter ce produit avec les ordures ménagères. Procéder par conséquent à la "collecte différenciée" des composants pour leur traitement conformément aux méthodes prescrites par les normes locales en vigueur ou restituer le produit au vendeur lors de l'achat d'un nouveau produit équivalent.



Certains règlements locaux peuvent appliquer de lourdes sanctions en cas d'élimination prohibée de ce produit.

F

6) Que faire si... petit guide en cas de problème!

Après l'alimentation, le moteur n'émet pas aucun bip et l'entrée pas à pas ne commande aucun mouvement.
Contrôler que le moteur est alimenté à la tension de secteur prévue, si l'alimentation est correcte, il y a probablement une panne grave et le moteur doit être réparé par le service après-vente.

Après une commande le moteur ne bouge pas.
- Si juste avant il fonctionnait encore, la protection thermique pourrait être intervenue, il suffit d'attendre quelques minutes que le moteur refroidisse.
- Vérifier si l'entrée "pas à pas" fonctionne en unissant pendant un instant les conducteurs blanc et noir/blanc.
- Vérifier qu'il y a au moins un émetteur mémorisé en contrôlant qu'à l'allumage le moteur émet des bips brefs.
- Vérifier qu'il y a "communication" entre l'émetteur et le moteur en maintenant enfoncée la touche ■ (2) d'un émetteur (mémorisé ou pas) pendant au moins 5 secondes; si on entend un bip, cela signifie que le moteur reçoit le signal de l'émetteur, donc il faut passer à la dernière vérification; sinon, effectuer la vérification qui suit.
- Vérifier l'émission correcte du signal radio de l'émetteur avec cet essai empirique: presser une touche et appuyer la LED à l'antenne d'un appareil radio quelconque (de préférence de type économique) allumé et réglé sur la bande FM à la fréquence de 108,5 Mhz ou la plus proche possible; on devrait entendre un léger bruit avec pulsation grésillante.
- Vérifier, en pressant lentement, une à la fois, toutes les touches de l'émetteur, si aucune commande un mouvement du moteur, cela signifie que cet émetteur n'est pas mémorisé.

Après une commande par radio, on entend 6 bips et la manœuvre ne démarre pas.
La radiocommande n'est pas synchronisée, il faut répéter la mémorisation de l'émetteur.

Après une commande, on entend 10 bips puis la manœuvre démarre.
L'autodiagnostic des paramètres mémorisés a détecté une anomalie quelconque (les positions, l'adresse TTBUS, le seuil du vent sont erronés); contrôler et éventuellement reprogrammer.

En montée, avant d'atteindre la position prévue (pos. "0", pos. "1"), le moteur s'arrête puis tente de redémarrer à trois reprises.
Cela peut être normal: en montée, quand un effort excessif est détecté, le moteur s'éteint pendant 1 seconde environ puis réessaie de terminer la manœuvre; vérifier s'il y a des obstacles qui empêchent le mouvement.

En descente, avant d'atteindre la position prévue (pos. "1", pos. "I"), le moteur s'arrête.
Cela peut être normal: en descente, quand un effort excessif est détecté, le moteur s'éteint; vérifier s'il y a des obstacles qui empêchent le mouvement.

Le moteur ne démarre qu'avec une commande "par action maintenue".
Si les positions "0" et "1" n'ont pas été programmées, le mouvement du moteur en montée et en descente ne s'effectue qu'avec une commande par action maintenue. Programmer les positions "0" et "1".

Les positions "0" et "1" sont programmées mais, en descente, on a un mouvement avec commande "par action maintenue".
L'autodiagnostic des paramètres mémorisés a détecté une anomalie dans la position du moteur. Commander le store en montée et attendre qu'il atteigne la position "0".

7) Caractéristiques techniques des moteurs tubulaires NEOMAT-MT et NEOMAT-LT

Tension d'alimentation et fréquence	: voir données techniques sur l'étiquette de chaque modèle.
Courant et puissance	: voir données techniques sur l'étiquette de chaque modèle.
Couple et vitesse	: voir données techniques sur l'étiquette de chaque modèle.
Diamètre du moteur	: NEOMAT-MT = 45 mm; NEOMAT-LT = 58 mm
Précision (résolution) du fin de course électronique	: supérieure à 0,55 ° (selon la version de NEOMAT-T).
Précision des positions des arrêts de fin de course	: classe 2 (± 5 %).
Résistance mécanique	: conforme à EN 14202.
Temps de fonctionnement continu	: maximum 4 minutes.
Indice de protection	: IP 44.
Température de fonctionnement	: - 20 ¸55 °C
Longueur câble de connexion	: 3 m
Tension signaux (pas à pas, TTBUS, etc.)	: Environ 24 Vcc
Seuils capteur vent (anémomètre)	: 5 équivalents à environ 5; 10; 15; 30 ou 45 km/h (avec anémomètres VOLO ou VOLOS)
Seuils capteur soleil	: 5 équivalents à environ 5, 10, 15, 30 ou 45 klx (avec VOLO-S)
Longueur câbles signaux (pas à pas, TTBUS, etc.)	: maximum 30 m en cas de proximité avec d'autres câbles, sinon 100 m
Fréquence récepteur radio	: 433,92 MHz
Codage récepteur radio	: 52 bits à code tournant FLOR et FLOR+INFO
Nombre d'émetteurs mémorisables	: 14, y compris au maximum 3 capteurs climatiques VOLO-S-Radio
Portée des émetteurs ERGO, PLANO et NICEWAY	: estimée à 150 m en espace libre et à 20 m à l'intérieur des bâtiments *

* La portée des émetteurs est fortement influencée par d'autres dispositifs qui opèrent à la même fréquence avec des émissions continues telles que: alarmes, radio à écouteurs, etc., qui interfèrent avec le récepteur.

NICE s.p.a. se réserve le droit d'apporter des modifications aux produits à tout moment si elle le juge nécessaire.

Déclaration CE de conformité

Déclaration CE de conformité à la directive 1999/5/CE.

Note: Le contenu de cette déclaration de conformité correspond à la dernière révision disponible - avant l'impression de la présente notice technique - du document officiel déposé au siège de Nice S.p.a.. Dans cette notice, le texte original a été réélaboré pour des motifs éditoriaux.

Numéro: 223/Neomat T   Révision: 2

Je soussigné, Lauro Buoro, en qualité d'Administrateur Délégué, déclare sous sa propre responsabilité que le produit:

Nom producteur:	NICE s.p.a.
Adresse:	Via Pezza Alta 13, 31046 Z.I. Rustignè, Oderzo (TV) Italia
Type:	Opérateur tubulaire pour stores dans un caisson avec logique de commande incorporée et récepteur radio
Modèles:	Neomat MT, Neomat LT
Accessoires:	Radiocommandes série ERGO, PLANO, NICEWAY et VOLO-S-Radio Anémomètres VOLO et VOLO-S

Est conforme à ce qui est prévu par la directive communautaire suivante:

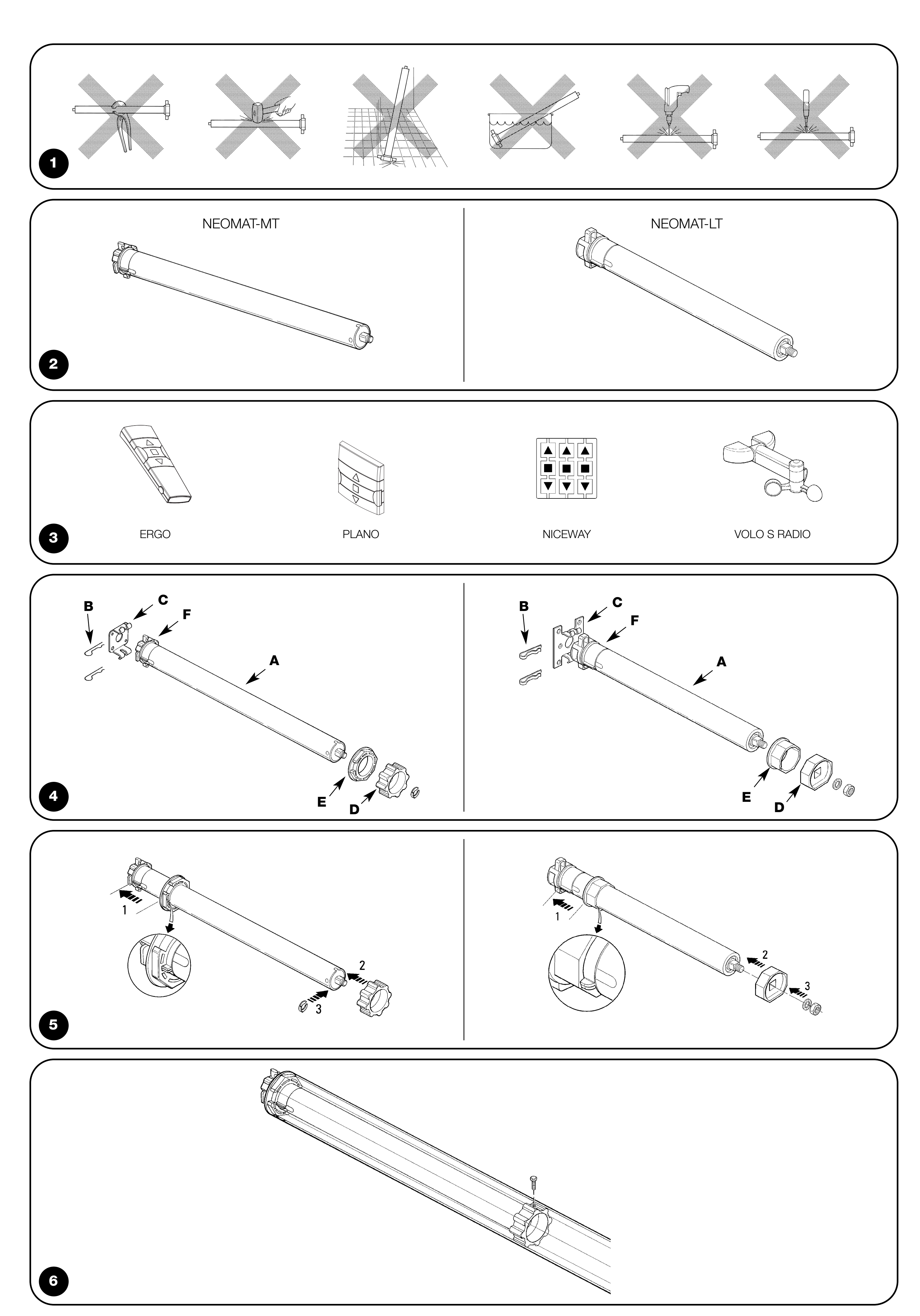
- 1999/5/CE DIRECTIVE 1999/5/CE DU PARLEMENT EUROPÉEN ET DU CONSEIL du 9 mars 1999 concernant les équipements hertziens et les équipements terminaux de télécommunication et la reconnaissance mutuelle de leur conformité.
  Selon les normes harmonisées suivantes: EN 300220-3 V1.1.1:2000, EN 60950-1:2001.

Est conforme à ce qui est prévu par les directives communautaires suivantes, telles qu'elles sont modifiées par la directive 93/68/CEE du Conseil du 22 juillet 1993:

- 73/23/CEE DIRECTIVE 73/23/CEE DU CONSEIL du 19 février 1973 concernant l'harmonisation des législations des États membres relatives au matériel électrique destiné à être utilisé dans certaines limites de tension.
  Selon les normes harmonisées suivantes: EN 60335-1:1994; EN 60335-2-97:2000, EN 50366:2003
- 89/336/CEE DIRECTIVE 89/336/CEE DU CONSEIL du 3 mai 1989, pour l'harmonisation des législations des États membres relatives à la compatibilité électromagnétique.
  Selon les normes suivantes: EN 301 489-1:2004; EN 301 489-3:2002

Oderzo, le 2 janvier 2006

Lauro Buoro
(Administrateur délégué)


1
NEOMAT-MT
NEOMAT-LT
2
ERGO
PLANO
NICEWAY
VOLO S RADIO
3
B
C
F
A
E
D
B
C
F
A
E
D
4
1
2
3
1
2
3
5
6



Headquarter

Nice SpA
Oderzo TV Italia
Tel. +39.0422.85.38.38
Fax +39.0422.85.35.85
info@niceforyou.com

Nice in Italy

Nice Padova
Sarmeola di Rubano PD Italia
Tel. +39.049.89.78.93.2
Fax +39.049.89.73.85.2
infopd@niceforyou.com

Nice Roma
Roma Italia
Tel. +39.06.72.67.17.61
Fax +39.06.72.67.55.20
inforoma@niceforyou.com

Nice worldwide

Nice France
Buchelay
Tel. +33.(0)1.30.33.95.95
Fax +33.(0)1.30.33.95.96
info@fr.niceforyou.com

Nice Rhône-Alpes
Decines Charpieu France
Tel. +33.(0)4.78.26.56.53
Fax +33.(0)4.78.26.57.53
infolyon@fr.niceforyou.com

Nice France Sud
Aubagne France
Tel. +33.(0)4.42.62.42.52
Fax +33.(0)4.42.62.42.50
infomarseille@fr.niceforyou.com

Nice Belgium
Leuven (Heverlee)
Tel. +32.(0)16.38.69.00
Fax +32.(0)16.38.69.01
info@be.niceforyou.com

Nice España Madrid
Tel. +34.9.16.16.33.00
Fax +34.9.16.16.30.10
info@es.niceforyou.com

Nice España Barcelona
Tel. +34.9.35.88.34.32
Fax +34.9.35.88.42.49
info@es.niceforyou.com

Nice Polska
Pruszków
Tel. +48.22.728.33.22
Fax +48.22.728.25.10
info@pl.niceforyou.com

Nice UK
Chesterfield
Tel. +44.87.07.55.30.10
Fax +44.87.07.55.30.11
info@uk.niceforyou.com

Nice Romania
Cluj Napoca
Tel/Fax +40.264.45.31.27
info@ro.niceforyou.com

Nice Deutschland
Gelnhausen-Hailer
Tel. +49.60.51.91.52-0
Fax +49.60.51.91.52-119
info@de.niceforyou.com

Nice China
Shanghai
Tel. +86.21.575.701.46
+86.21.575.701.45
Fax +86.21.575.701.44
info@cn.niceforyou.com

Nice USA Inc.
Jacksonville, Fl.
Tel. +001.904.786.7133
Fax +001.904.786.7640
info@us.niceforyou.com

89.053 Rev.00 del 05-04-2006

www.niceforyou.com